

5月24日(金)必着

ロボットの基本設計書

ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則を確認した

添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) ジャックマン

ロボット名 Jackman

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

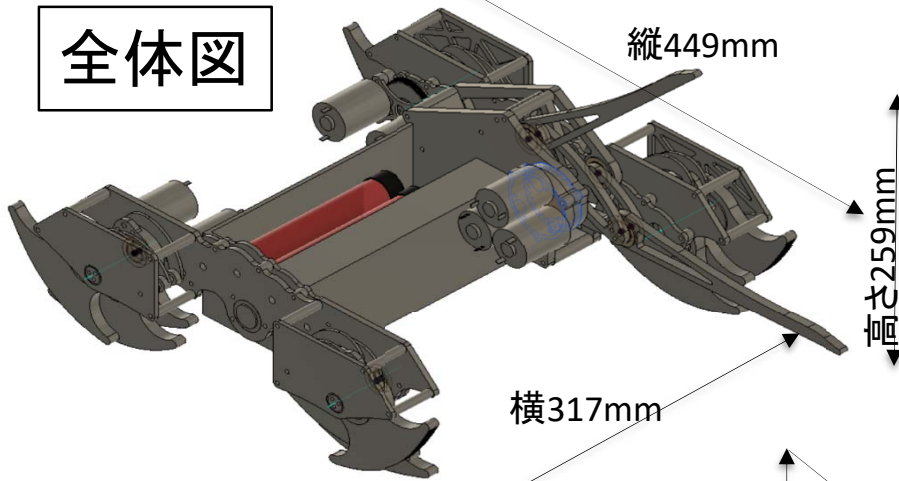
キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ)

(フリガナ) ダイドウダイガク

大同大学

電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

全体図



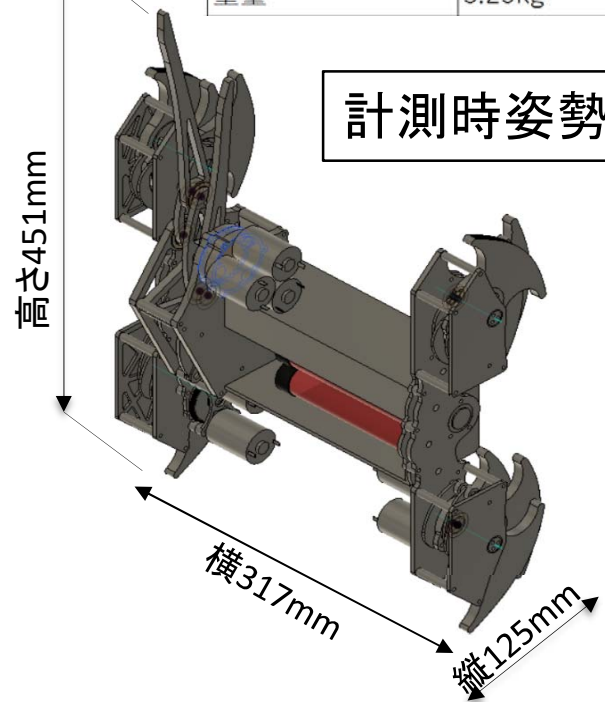
スペック表

横(スタート後)	317mm
縦(スタート後)	449mm
高さ(スタート後)	259mm
縦(計測時)	125mm
横(計測時)	317mm
高さ(計測時)	451mm
使用バッテリー	LifeX2本
電圧	13.2v
移動用モーター	RS380PHX2~4
攻撃用モーター	RS380PHX2~3
重量	3.25kg

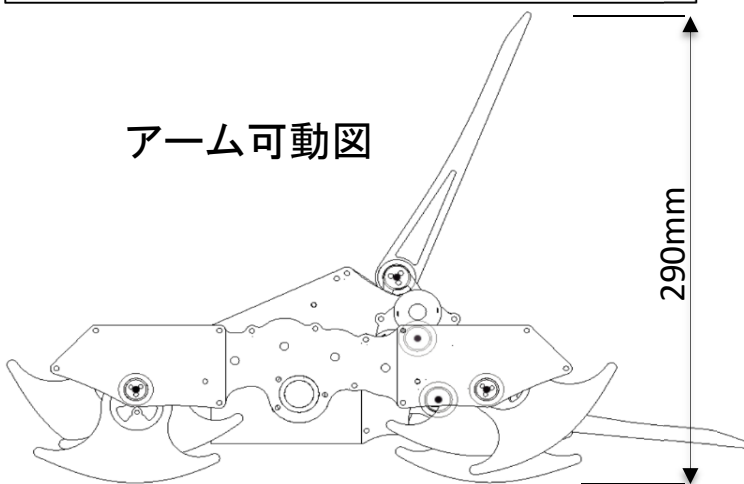
機体概要

アームを使って相手の機体を持ち上げて戦います。スタート後は高さ259mm横317mm縦317mmですが、スタート前(計測時)は機体を立てた状態で行い高さ451mm縦125mm横317mmになります。アームを最も高く上げると高さ290mmとなり、地面から20cm超えることが可能で大会規則を満たします。アームの先端や機体の角には十分なフィレットをかけ安全面に十分に考慮します。

計測時姿勢

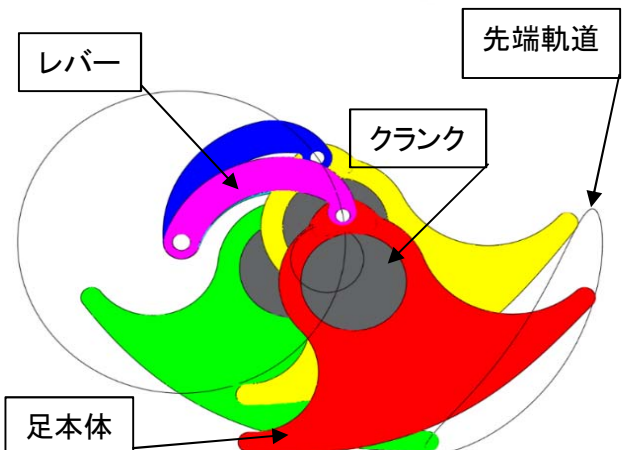


アーム可動図



脚機構

機体は右図のような4節リンクを用いた足で移動します。インナークランクに120度ずつ位相の違う3つの足重ねたものを4セット備えています。足の動きなどの詳細は右図と添付シートの「クランク回転時の足の動作」をご覧ください。



5月24日(金)必着

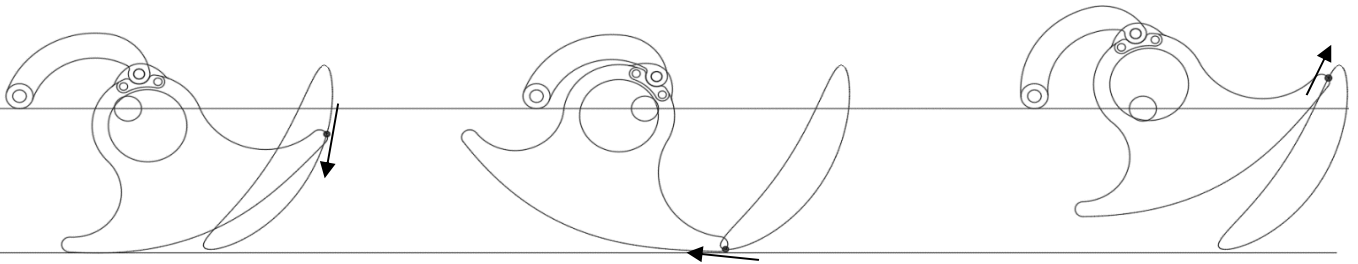
ロボットの基本設計書

添付

Ver1.0

A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

クランク回転時の足の動作

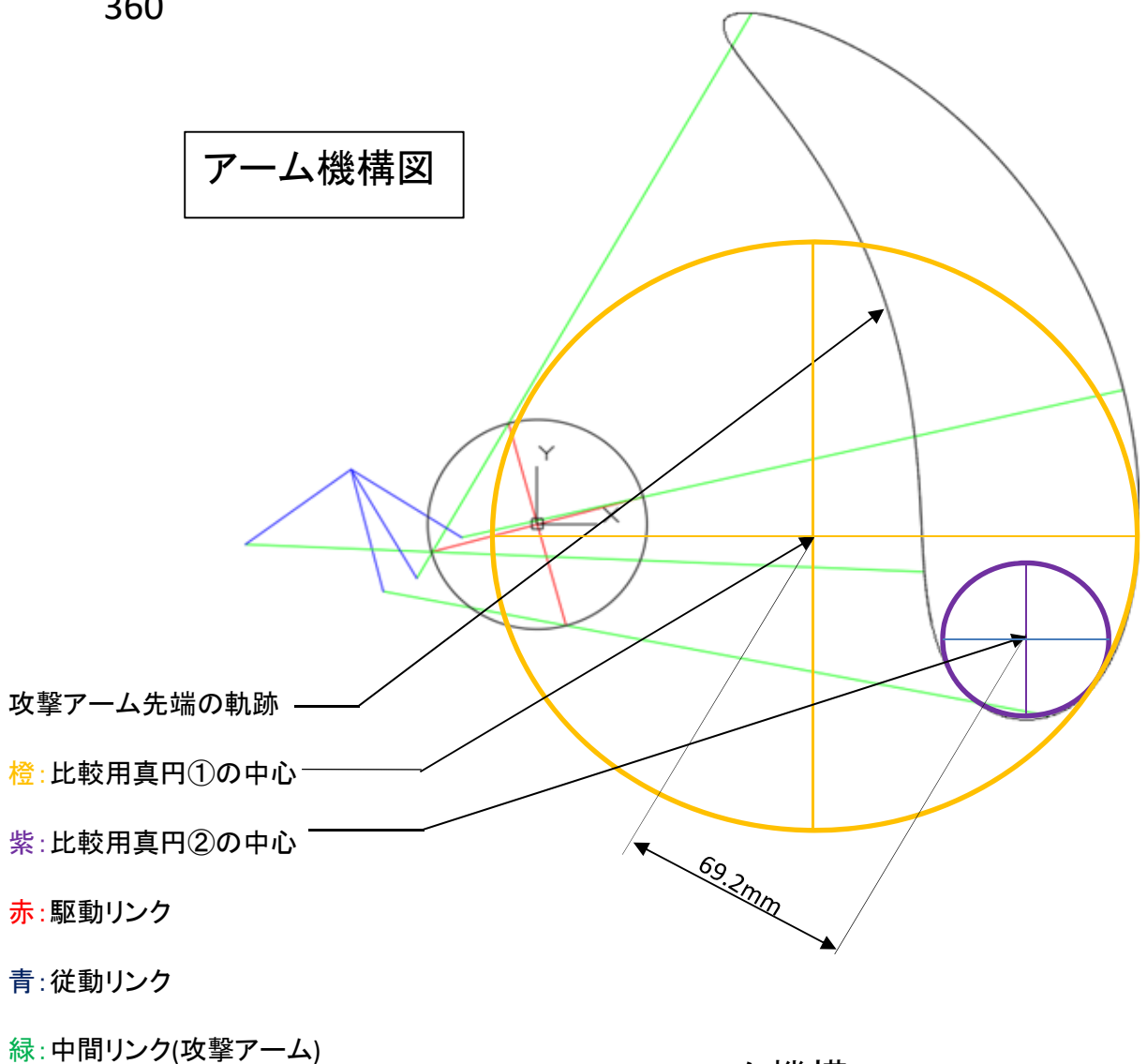


0°
360°

120°

240°

アーム機構図



アーム機構

台形4節リンクを用いたアーム機構となります。
 上図のように2つの充分に間隔のあいた円弧中心を持つ
 連続した曲線に沿ってアーム先端が駆動する機構となっています。
 (比較用真円①と比較用真円②の中心は69.2mm離れています。)